

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局



(43) 国際公開日
2005 年 12 月 29 日 (29.12.2005)

PCT

(10) 国際公開番号
WO 2005/123349 A1

(51) 国際特許分類⁷: B25J 9/06
(21) 国際出願番号: PCT/JP2005/010590
(22) 国際出願日: 2005 年 6 月 9 日 (09.06.2005)
(25) 国際出願の言語: 日本語
(26) 国際公開の言語: 日本語
(30) 優先権データ:
特願2004-183280 2004 年 6 月 22 日 (22.06.2004) JP
(71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 松下電
器産業株式会社 (MATSUSHITA ELECTRIC INDUS-
TRIAL CO., LTD.) [JP/JP]; 〒5718501 大阪府門真市大
字門真 1 0 0 6 番地 Osaka (JP).

渉 (TAKAHASHI, Wataru). 三島 俊之 (MISHIMA,
Toshiyuki). 大原 隆靖 (OHARA, Takayasu).

(74) 代理人: 高松 猛, 外 (TAKAMATSU, Takeshi et al.);
〒1076013 東京都港区赤坂一丁目 1 2 番 3 2 号ア-
ク森ビル 1 3 階 栄光特許事務所 Tokyo (JP).

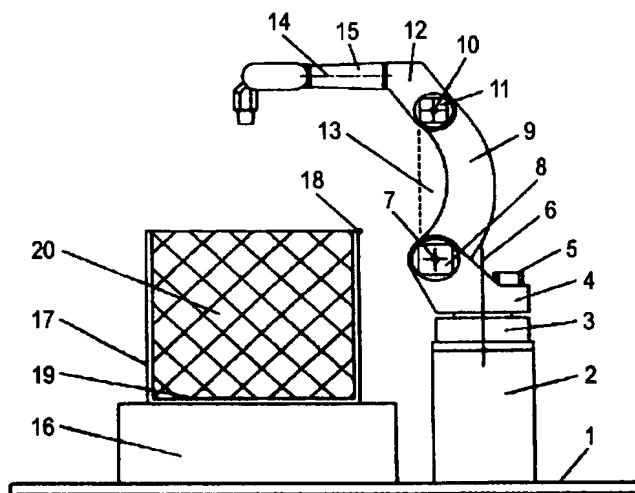
(81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が
可能): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR,
BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM,
DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU,
ID, IL, IN, IS, KE, KG, KM, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS,
LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA,
NG, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD,
SE, SG, SK, SL, SM, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA,
UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

(84) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の広域保護
が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA,
SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ,
BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AT, BE,

/続葉有/

(54) Title: INDUSTRIAL ROBOT

(54) 発明の名称: 産業用ロボット



(57) Abstract: A first arm (9) of a robot is curved in the
direction in which the first arm pivots relative to a rotation
section (4), which is the direction opposite to an interior
angle of the first arm (9) and a second arm (12). When the
robot operates inside box-shaped work (17) held on a jig
(16), interference of the robot with an interference point
(18) can be avoided in a recessed space (13) of the curved
arm, and this enables the robot to work up to a work bot-
tom surface (19). A wider in-work operation range (20)
than an in-work operation region of a conventional robot
can be obtained.

(57) 要約:

ロボットの第1アーム(9)を、旋回部(4)に対して回転する方向に、かつ第1アーム(9)と第2アーム(12)の内角と反対方向に湾曲させることにより、ロボットが治具(16)上に保持した箱形状のワーク(17)の内側で作業を行う場合、湾曲したアームの凹空間(13)において、干渉点(18)との干渉を避けることができ、ワーク底面(19)まで作業することができるので、従来のロボットのワーク内作業領域に比べ、広いワーク内作業領域(20)を確保することができる。

WO 2005/123349 A1



BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU,
IE, IS, IT, LT, LU, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR),
OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML,
MR, NE, SN, TD, TG).

2文字コード及び他の略語については、定期発行される
各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語
のガイダンスノート」を参照。

添付公開書類:

— 国際調査報告書